PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

09-030432

(43) Date of publication of application: 04.02.1997

(51)Int.CI.

B62D 5/04

(21)Application number: 07-184341

(71)Applicant: HONDA MOTOR CO LTD

(22) Date of filing:

20.07.1995

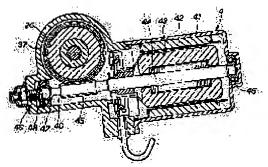
(72)Inventor: SHIMIZU YASUO

WATANABE KATSUJI YAMAWAKI SHIGERU

(54) MOTOR DRIVEN POWER STEERING DEVICE

(57) Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To improve a steering feeling by integrally forming the shaft of a motor and the worm shaft of a worm gear mechanism to be an output shaft and supporting both ends of this output shaft so as to be rotated. SOLUTION: A torque transmitting means 40 for transmitting auxiliary torque generated by a motor 4 to a steering system is composed of a housing 37, a worm 45 and a wheel 26. The output shaft 44 of the motor 4 is a long shaft being extended into the housing 37 and the worm 45 is integrally formed in this shaft. That is, the output shaft 44 is one wherein the shaft of the motor 4 and the worm shaft of the torque transmitting means (worm gear mechanism) 40 are integrally formed. Thus, since no gaps are generated because it not necessary to fit in and connect the worm shaft of the worm gear mechanism 40 to the shaft of the motor 4 and unnecessary play in the rotation of a steering wheel caused by such gaps is eliminated. a steering feeling is improved.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

Number of appeal against examiner's decision of rejection

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開發号

特開平9-30432

(43)公開日 平成9年(1997)2月4日

(51) Int.CL⁶ B 6 2 D 5/04 織別配号 庁内整理番号

PI B62D 5/04 技術表示的所

密查請求 末記	採	対東道の数1	OL	(全)	7 EÚ	١
---------	---	--------	----	-----	------	---

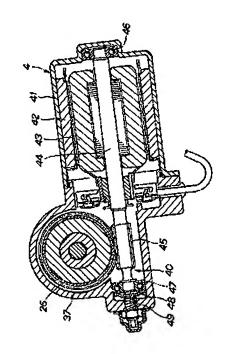
(21)出顯番号	特顯平7−184341	(71) 出廢人 000005326
		本田技研工業株式会社
(22)出題日	平成7年(1995)7月20日	東京都港区南省山二丁目1番1号
		(72) 発明者 清水 康夫
		埼玉県和光市中央1丁目4番1号 株式会
		社本田技術研究所内
		(72)発明者 渡辺 勝治
		埼玉県和光市中央1丁目4番1号 模式会
		社本田投谕研究所内
		(72)発明者 山脇 茂
		埼玉県和光市中央1丁目4番1号 核式会
		社本田投资研究所内
		(74)代理人 弁理士 下田 容一郎

(54) 【発明の名称】 電動パワーステアリング装置

(57)【要約】

【解決手段】 電動機4で操舵トルクに応じた補助トルクを発生し、この領助トルクをウォームギヤ機構40を介してステアリング系に任達する電跡パワーステアリング装置において、電動機の軸とウォームギヤ機構のウォーム軸とを一体に形成して出力軸44とし、この出力軸の両端部を回転可能に支持したことを特徴とする電動パワーステアリング装置。

【効果】 従来技術のように弯動機の軸にウォームギヤ 機構のウォーム軸を嵌合連結する必要がないので陽間が 発生せず、この隙間によるステアリングハンドルの回転 に余分な遊びがなくなり、操舵フィーリングが高くな る。



特開平9-30432

(2)

【特許請求の範囲】

【請求項1】 電動機で操能トルクに応じた補助トルク を発生し、この補助トルクをウォームギヤ機構を介して ステアリング系に伝達する電動パワーステアリング装置 において、前記電動機の軸と前記ウォームギヤ機構のウ ォーム輪とを一体に形成して出力輪とし、この出力輪の 両端部を回転可能に支持したことを特徴とする電動パワ ーステアリング装置。

1

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は電動パワーステアリ ング装置の改良に関する。

[0002]

【従来の技術】近年、ステアリングハンドルの操能力を 軽減して快適な操舵感を与えるために、電動パワーステ アリング装置が多用されてきた。この種の電動パワース テアリング装置は、電動機で採舵トルクに応じた補助ト ルクを発生し、この浦助トルクをウォームギヤ機構及び 摩擦係合伝達手段を介してステアリング系に伝達するも **タ駆動型ステアリング装置のロック解除装置」の技術が** ある.

【0003】との技術は、その公親の図1~図3によれ ば、電動モータ21(香号は公銀に記載されたものを引 用した。以下同じ。)の出方輪の先端にウォームギャ機 襟のウォームシャフト27を嵌合し、このウォームシャ フト27にフリーホイールクラッチを介してウォームギ ヤ22を連結し、このウォームギヤ22にウォームホイ ール23を噛み合わせ、とのウォームホイール23にピ ニオンシャフト24を連結したものである。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】しかし、電動モータ2 1の出力軸の先端にウォームシャフト27を嵌合した機 成であり、両軸同士の嵌合には必然的に隙間が発生し、 この隙間によってステアリングハンドルの回転に余分な 遊びがでるので、緑舵フィーリングは悪くなる。また、 ウォームシャフト27の両端を支持するので軸受間距離 が短く、このため、ウォームシャフト27は鏡みにく い。ウォームホイール23が熱膨張してウォームギャ2 2を押圧した際に、ウォームシャフト27の狼み量が少 40 る。 ないので歯圧が大きくなり、摩擦抵抗が大きく操能フィ ーリングが悪くなる恐れがある。更に、出力軸の両端と ウォームシャフト27の両端とを支持するために4個の 軸受を必要とし、軸受の数量が多くなる。このため、電 動機とウォームギヤ機構の組立工数がかかり生産性を高 めることが容易でなく、また、コストダウンを図りにく Ļ,

【0005】本発明の目的は、①操能フィーリングの向 上した電動パワーステアリング感覺を提供するとと、@ 電動機並びにウォームギヤ機構の軸受の数置を減らし

て、電動機とウォームギヤ機構の生産性を高めるととも に、コストダウンを図ることにある。

[0006]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため に、請求項1記載の発明は、電動機で操舵トルクに応じ た補助トルクを発生し、この補助トルクをウォームギヤ 機構を介してステアリング系に伝達する電動パワーステ アリング装置において、前記電動機の軸と前記ウォーム ギヤ機構のウォーム軸とを一体に形成して出力軸とし、 10 この出力軸の両端部を回転可能に支持したことを特徴と する。

【()()()7】とのため、請求項1記載の発明は、従来技 衛のように電動機の軸にウォームギヤ機構のウォーム軸 を嵌合連結する必要がないので隙間が発生せず、この隙 間によるステアリングハンドルの回転に余分な遊びがな くなり、緑蛇フィーリングが高くなる。また、出方軸は 軸受間距離が長いので従来技術よりも構み易い。とのた め、ホイールが熱膨張してウォームを押圧した際に出力 輪が撓むので、歯圧が過大にならず摩擦抵抗を軽減で のであって、例えば実闘昭60-188064号「モー 20 き、操舵フィーリングが高まる。 夏に、 軸受の数量を2 個に減少できるので部品数が少なくなり、電動機とウォ ームギヤ機構の組立工数が減るので生産性が向上し、ま た。コストダウンを図り易くなる。更にまた、電動機の ロータとウォームとを償えた出力軸を両端部の2点だけ で支持する構成なので、出力軸の組付け精度が高く、組 付性も良くなる。

[0008]

【発明の実施の形態】本発明の実施例を添付図面に基づ いて以下に説明する。なお、図面は符号の向きに見るも 30 のとする。先ず、図1~図4に基づき第1実施例を説明 する。図1は本発明に係る電動パワーステアリング装置 の全体構成図であり、電動パワーステアリング装置1 は、ステアリングハンドル2で発生されたステアリング 系の操舵トルクを検出する操舵トルク検出手段3と、ス テアリング系に補助トルクを付加する電動機4と、電動 機4を制御するための制御装置5と、前記電動機4の発 生する縞助トルクをステアリング系に伝達する摩擦係合 伝達手段30及びトルク伝達手段40とを有し、ピニオ ン6、ラック?を介して車輪8、8を転舵するものであ

【0009】図2は本発明に係る電動パワーステアリン グ装置(第1実施例)の要部拡大図であり、前記ステア リングハンドル2で回動される入力軸11と、との入力 朝11にピン12を介して結合され下方へ延設されたト ーションバー13と、このトーションバー13の下部の スプライン14に上部が嵌合され、下部に前記ピニオン 6が刻設された出力軸15とで主たるステアリング系を 機成したものである。トーションバー13は文字通りト ルクに対して正確にねじれ角が発生するメンバーであっ 50 て、入力輔11と出力輔15との間での相対ねじり変位

を発生する。

【0010】図1に示す操舵トルク検出手段3は、トー ションバー13. スライダ23及び可変インダクタンス 式センサ24で構成する。すなわち、操舵トルク検出手 段3は、傾斜溝21とストレート溝22とを備えた円筒 形状のスライダ23を、前記入力輪11と出力軸15と の間に掛け渡すことで、相対ねじり変位に応じてスライ ダ23を軸方向へ変位させるものである。スライダ23 の軸方向への変位置はトルクに比例し、センザ24は変 位置を電気信号に変換する。

3

【0011】更に、前記摩擦係合伝達手段50は、出力 韓15の基部外層にリン青銅や鋳鉄などの金属製ホイー ル26を遊転し、このホイール26と兼ねた入力部材3 1に断面略テーバー状である円錐台形の凹部の摩擦面3 1aを形成し、また、出方軸15の外周に軸方向移動可 能に断面略テーバー状である円錐台形の凸部の摩擦面3 2aを有する出力部材32を嵌合し、この出力部村32 を押圧手段としての圧縮ばね33で前記入力部付31に 押圧することで構成した。図中、35はキー、36,3 6は軸受、37はウォームギヤ機構を収納するハウジン 20 グである。

【0012】図3は図2の3-3線断面図であり、電動 機4とトルク伝達手段40の断面機造を示す。電動機4 はケース41と、ステータ42と、ロータ43と、この ロータ43を取付けた金属製の出力軸44とからなる。 前記トルク伝達手段40は、電動機4の発生した補助ト ルクをステアリング系へ伝達するものであり、前記ハウ ジング37と、ウォーム45とポイール26とからなる ウォームギヤ機構で構成する。なお、電動機4のケース 4.1 はハウジング3.7 にボルト結合されている。

【0013】ところで、電動機4の出力輸44はハウジ ング37内に延びる長い軸であり、この軸にウォーム4 5を一体に形成している。すなわち、長い出力軸4.4は 電動機4の軸とトルク伝達手段(ウォームギヤ機構)4 ()のウォーム軸とを一体に形成したものである。このよ うに、電動機4の軸にウォームギヤ機構40のウォーム 軸を嵌合連結する必要がないので隙間が発生せず。この 隙間によるステアリングハンドル2の回転に余分な遊び がなくなる。

【0014】また、出力軸44の両端部は細い径とさ れ、且つ2個の軸受 (第1軸受46と第2軸受47) で 回転可能に支持されている。すなわち、出力輪44は後 端部を第1輪受46で支持され、先端部を第2軸受47 で支持される。第2軸受47はハウジング37内に軸方 向移動可能に嵌合され、板ばね48を介して調整ボルト 49でロータ43側に押圧されている。従って第1・第 2軸受46,47は、調整ボルト49と板はね48の押 圧力により予荷重を与えられて、軸方向の遊びがないよ うに調整(ガタ取り)される。また出力輪44は、板ば ね48の弾性力により軸方向の熱膨張等を吸収される。 50 の位置制御部村58…に向って係合部村56…を付勢す

このように、出力輪44は第1・第2軸受46、47間 距離が長いので撓み易い。このため、ホイール26が径 方向に熱膨張してウォーム45を押圧した際に出力輪4 4の曲げ剛性が小さいので、歯圧が過大にならず摩擦抵 抗を軽減できる。

【①①15】以上の模成からなる電動パワーステアリン グ装置1において、摩擦係合伝達手段50の作用を図4 に基づき説明する。図4は本発明に係る摩擦係合任達手 段 (第1 実施例) の作用説明図である。電動機4の箱助 10 トルクは、出力軸4.4に形成されたウォーム4.5に伝わ り、ホイール26を回動する。そして、ステアリング系 〈図2に示す入力輪11→トーションバー13→出力輪 15)の緑舵トルクに、電勁機4からの補助トルクが付 加されたところの複合トルクでピニオン6を介してラッ ク?を駆動する。すなわち、ステアリング系の操能トル クをT1、電動機4からの補助トルクをT2とすれば、 複合トルクは「T1+T2」となる。一方、所定以上の トルクに対しては、摩擦面31aと摩擦面32aとの間 がスリップし、過大トルクを伝達しない。

【0016】次に、図5~図9に基づき第2実施例を競 明する。なお、上記第1実施例と同じ構成については同 一符号を付し、その説明を省略する。 図5 は本発明に係 る電動パワーステアリング装置 (第2 実施例) の要部拡 大断面図であり、第2実施例の構成は摩擦係合任達手段 50が摩擦係合式クラッチ機構からなることを特徴とす る。ホイール26の内国部に環状の入力部材52が固定 され、一方、出力軸15の外国部に筒状の出力部付53 が固定されている。出力部付53の外層部には軸受54 を介して入力部付52が遊嵌される。

30 【0017】図6は図5の6-6線断面図であり、トル クビ連手段40と摩擦係合ビ連手段50とを組合わせた 模成を示す。この実施例のトルク伝達手段40は、ウォ ーム45の中心に対するホイール26の配置を、上記図 3に示す第1実施例と反対側としている。そして、ホイ ール26の中心上に且つホイール26と同一面上に摩擦 係合任達手段50が配置される。

【0018】図7は本発明に係る摩擦係合伝達手段(第 2実施例)の拡大断面図であり、上記図6に示す摩擦係 台伝達手段50を拡大して示す。摩擦係合伝達手段50 40 は同一円上に配置された6組の摩擦係合式クラッチ機構 51… (…は複数を示す。以下同じ。) からなる。な お、 各クラッチ機構5 1 …を互いに区別して説明する場 台には、便宜的にクラッチ機構51A、51B、……, 51Fのように説明する。

【0019】これらのクラッチ機構51…は、入力部材 52と、出力部付53と、これち入力・出力部付52。 53間で形成したテーバ状空間部55…と、このテーバ 状空間部55…に介在した係合部材56…と、との係合 部付56…の位置決めをなす位置制御部材58…と、こ

る圧縮ばね59…とからなる。そして、摩擦係合任達手 段50は位置制御部材58…の移動にともなって、係合 部村56…で入力部材52と出力部村53とを係合・非 係合に選択的に切換えるものである。

【0020】詳述すると、円筒断面を呈する入力部材5 2の内壁面と、概ねおむすび形断面(略正三角形断面の 3つの辺を円弧状とした形状)を呈する出力部村53の 3つの辺との間で、各辺毎に左右1対で計3対のテーバ 状空間部55…が形成され、これらのテーパ状空間部5 5…は周方向端部がテーバ状に形成される。各テーパ状 19 空間部55…には円柱状の係合部材56…が図方向端部 に1つずつ移動可能に配置され、互いに対向する2つの 係合部材56、56間に圧縮ばね59が介在される。

【0021】入力部材52の内壁面と出力部材53の頂 部との間に、3つの位置副御部材58…が回動可能に介 在され、各位置副御部材58…は隣接するテーバ状空間 部55…内に突出して係合部材56…と当接される。こ のように、3つの位置制御部材58…は、互いに等間隔 で能間しつつ同一円上に配置される。

0は、第1·第3·第5クラッチ機構51A, 51C, 51Eが入力部付52の矢印X方向(との図の反時計回 り方向) に係合し、第2・第4・第6クラッチ機構51 B、51D、51Fが矢印Xと反対方向に係合する。

【0023】図8は本発明に係る摩擦係合伝達手段(第 2実施例)の要部分解斜視図であり、入力輔11は下端 外周に環状の位置制御部57を固定しており、この位置 制御部57は下部に前記3つの位置制御部材58…を債 えている。

図7及び図9に基づき説明する。図9は本発明に摩擦係 合任達手段 (第2実施例) の作用図である。 ステアリン グハンドル2が操舵されていない場合。図7に示すよう に各クラッチ機構51…は全て解除されている。

【0025】ステアリングハンドル2の緑蛇トルケが小 さい場合、入力軸11の各位置制御部村58…と出力部 材53との間の位相がほとんど変化しない。この場合に は、各位置制御部材58…がこの図の反時計回り方向に 若干移動するものの、各クラッチ機構51…が係合する には致らない。このため、出力部材53は電動機4から 40 技術よりも撓み易い。このため、ホイールが熱膨張して の補助トルクを受けず、入力輔11に作用する操能力は トーションバー13を介して出力部付53へ伝達され る。

【0026】次に、ステアリングハンドル2の操舵トル クが大きい場合。入力軸11の各位置制御部材58…と 出力部材53との間の位組が大きく変化する。この場合 には図9に示すように、各位置制御部村58…が矢印又 方向に大きく移動する。このため、第1・第3・第5ク ラッチ機構51A,51C.51Eは係合状態になる。 (係合部材5.6…が圧縮ばね5.9…に押されて移動し、 摩擦力にて入力部材52と出力部材53とを係合す

【0027】電勤機4が回転することで入力部付52が 矢印X方向に回転し、電動機4からの補助トルクは、第 1・第3・第5クラッチ機構51A、51C、51Eを 介して出力部付53 (ステアリング系) に伝達される。 従って、出力部付53は図5におけるステアリング系 (入力輔11→トーションバー13→出力輔15)の繰 舵トルクに、電動機4からの浦助トルクが付加されたと ころの複合トルクで、矢印X方向に駆動される。

【0028】一方、電動機4による補助トルクの伝達が 継続している状態で、ステアリングハンドル2を逆方向 に操能すると、各位置制御部材58…は入力部材52と 反対方向(矢印Xと反対方向)に回る。このため、第1 ·第3·第5クラッチ機構51A, 51C, 51Eは解 除状態になる。(係合部村56…が位置制御部村58… に押されて移動し、入力部付52と出力部材53との間 の摩擦係合を解除する。)

【0029】なお、逆回転方向に係合する3組のクラッ 【0022】とのように構成された摩擦係合伝達手段5 20 チ機構51B、51D,51Fは、上記他の3組のクラ ッチ機構51A、51C、51Eと逆作動をするもので あり、ステアリングハンドル2を反対方向に録能した場 台に係合・非係合に切換えられる。

> 【0030】なお、上記第1・第2実施例ではホイール 26を金属製として説明したが、これをナイロン等の樹 脂製としても、各実施例と同様の効果を奏することがで きる。

[0031]

【発明の効果】本発明は上記機成により次の効果を発揮 【0024】次に上記楼成の摩擦係合伝達手段の作用を 30 する。請求項1記載の発明は、緑舱トルクに応じた領助 トルクを発生するための電動機の軸と、補助トルクをス テアリング系に伝達するためのウォームギャ機構のウォ ーム軸とを、一体に形成して出力軸とし、この出力軸の 両端部を回転可能に支持したことにより、従来技術のよ うに運動機の軸にウォームギヤ機構のウォーム軸を嵌合 連結する必要がないので隙間が発生せず、この隙間によ るステアリングハンドルの回転に余分な遊びがなくな り、操舵フィーリングが高くなる。

> 【0032】また、出力軸は軸受間距離が長いので従来 ウォームを押圧した際に出力輪が挽むので、歯圧が過大 にならず摩擦抵抗を軽減でき、繰舵フィーリングが高ま る。更に、軸受の数量を2個に減少できるので部品数が 少なくなり、電動機とウォームギヤ機構の組立工数が減 るので生産性が向上し、また、コストダウンを図れる。 更にまた、電動機のロータとウォームとを備えた出力軸 を両端部の2点だけで支持する模成なので、出力軸の組 付け領度が高く、組付性も良い。

【図面の簡単な説明】

50 【図1】本発明に係る電動パワーステアリング装置の全

(5) 特開平9-30432

体構成図

【図2】本発明に係る電動パワーステアリング装置(第 1実施例)の要部拡大図

【図3】図2の3-3線断面図

【図4】本発明に係る摩擦係合伝達手段(第1実施例) の作用説明図

【図5】本発明に係る電動パワーステアリング装置(第 2実施例)の要部拡大断面図

【図6】図5の6-6線断面図

【図7】本発明に係る摩擦係合伝達手段(第2実施例) の拡大断面図

【図8】本発明に係る摩擦係合伝達手段(第2実施例)*

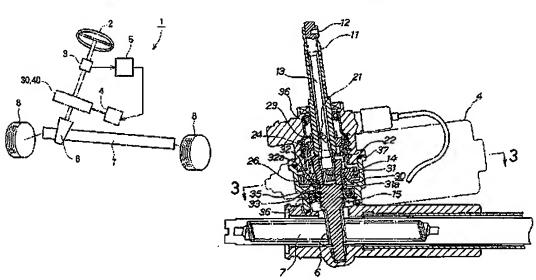
*の要部分解斜視図

【図9】本発明に摩擦係合任達手段 (第2 実施例) の作 用図

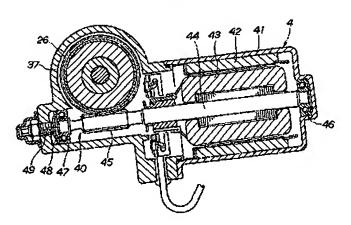
【符号の説明】

1…電動パワーステアリング装置、2…ステアリングハンドル、4…電動機、6…ビニオン、7…ラック、11 …入力軸、13…トーションバー、15…出力軸、26 …ホイール、30…摩擦係合伝達手段、37…ハウジン グ、40…トルク伝達手段(ウォームギヤ機構)、44 10 …出力軸、45…ウォーム、46…軸受、50…摩擦係 合伝達手段。

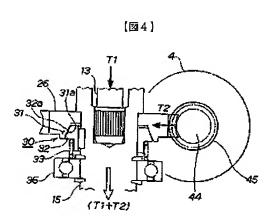
[四]

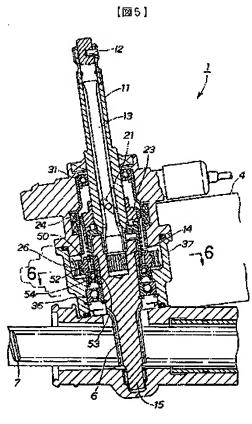


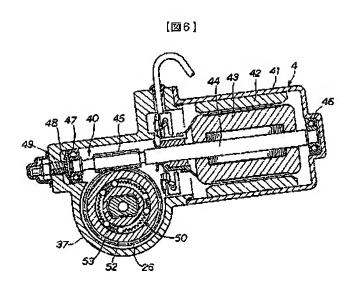
[図3]



(6) 特開平9-30432



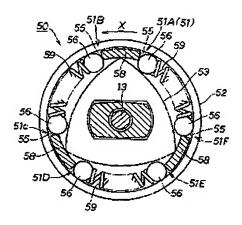




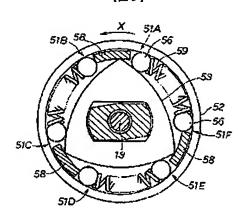
(2)

特開平9-30432





[図9]



【図8】

